

# Note di fisica.

Mauro Saita

e-mail: maurosaita@tiscalinet.it

Versione provvisoria, luglio 2012.

## Indice

<b>1</b>	<b>Quantità di moto.</b>	<b>1</b>
1.1	Quantità di moto di una particella. . . . .	1
1.2	Quantità di moto di un sistema di particelle. . . . .	2
<b>2</b>	<b>Principio di conservazione della quantità di moto.</b>	<b>2</b>
<b>3</b>	<b>Urti.</b>	<b>3</b>
3.1	Urti elastici in una dimensione. . . . .	3
3.2	Urti completamente anelastici. . . . .	4
<b>4</b>	<b>Esercizi</b>	<b>5</b>
4.1	Soluzioni e risposte. . . . .	5

## 1 Quantità di moto.

### 1.1 Quantità di moto di una particella.

La quantità di moto di una particella di massa  $m$  che all'istante  $t$  possiede velocità  $v$  è

$$\mathbf{p} = m\mathbf{v} \tag{1.1}$$

Se  $\mathbf{F}$  è la risultante delle forze esterne agenti sulla particella si ha:

$$\begin{aligned} \mathbf{F} &= m\mathbf{a} \\ &= m \frac{d\mathbf{v}}{dt} \\ &= \frac{d(m\mathbf{v})}{dt} \\ &= \frac{d\mathbf{p}}{dt} \end{aligned}$$

In meccanica classica (cioè, nell'ipotesi che la particella abbia velocità molto piccola rispetto a quella della luce) l'uguaglianza

---

<sup>0</sup>Nome file: quantita-di-moto.tex

$$\mathbf{F} = \frac{d\mathbf{P}}{dt} \quad (1.2)$$

è un modo equivalente di scrivere la seconda legge della dinamica. In ogni istante  $t$  la risultante  $\mathbf{F}$  delle forze esterne agenti sulla particella è uguale alla variazione di quantità di moto della particella.

## 1.2 Quantità di moto di un sistema di particelle.

Siano  $P_1, P_2, \dots, P_n$   $n$  particelle aventi masse, nell'ordine,  $m_1, m_2, \dots, m_n$ . Si supponga che le particelle possano interagire tra loro e che su di esse possano agire forze esterne. Si supponga inoltre che nessuna massa entri o esca dal sistema in modo tale che la massa totale  $M = m_1 + m_2 + \dots + m_n$  del sistema si mantenga costante nel tempo.

Dette  $v_1, v_2, \dots, v_n$  le velocità delle singole particelle all'istante  $t$ , si chiama **quantità di moto del sistema di particelle** all'istante  $t$  la somma (vettoriale) delle quantità di moto delle singole particelle, cioè

$$\mathbf{P} = m_1\mathbf{v}_1 + m_2\mathbf{v}_2 + \dots + m_n\mathbf{v}_n \quad (1.3)$$

Siano  $\mathbf{F}_1, \mathbf{F}_2, \dots, \mathbf{F}_n$  le risultanti delle forze esterne agenti, nell'ordine, su  $P_1, P_2, \dots, P_n$ . Allora si ha:

$$\begin{aligned} \mathbf{F}_1 + \mathbf{F}_2 + \dots + \mathbf{F}_n &= m_1\mathbf{a}_1 + m_2\mathbf{a}_2 + \dots + m_n\mathbf{a}_n \\ &= m_1 \frac{d\mathbf{v}_1}{dt} + m_2 \frac{d\mathbf{v}_2}{dt} + \dots + m_n \frac{d\mathbf{v}_n}{dt} \\ &= \frac{d(m_1\mathbf{v}_1)}{dt} + \frac{d(m_2\mathbf{v}_2)}{dt} + \dots + \frac{d(m_n\mathbf{v}_n)}{dt} \\ &= \frac{d(m_1\mathbf{v}_1 + m_2\mathbf{v}_2 + \dots + m_n\mathbf{v}_n)}{dt} \\ &= \frac{d\mathbf{P}}{dt} \end{aligned}$$

Quindi se  $\mathbf{F} = \mathbf{F}_1 + \mathbf{F}_2 + \dots + \mathbf{F}_n$  è la risultante delle forze esterne agenti sul sistema di particelle si ha:

$$\mathbf{F} = \frac{d\mathbf{P}}{dt} \quad (1.4)$$

L'ultima uguaglianza è l'estensione di (1.2) al caso di un sistema di  $n$  particelle.

## 2 Principio di conservazione della quantità di moto.

Se la risultante  $\mathbf{F}$  delle forze esterne di un sistema di particelle è nulla, da (1.4), si ottiene:

$$\frac{d\mathbf{P}}{dt} = 0 \quad (2.1)$$

cioè

$$\mathbf{P} = \text{costante} \quad (2.2)$$

Vale quindi il *principio di conservazione della quantità di moto*

*Se la risultante delle forze esterne agenti su un sistema di particelle è zero allora il vettore quantità di moto totale del sistema è costante.*

### 3 Urti.

Un urto tra due particelle si dice *elastico* se, durante l'urto, l'energia cinetica del sistema si conserva, in caso contrario l'urto si dice *anelastico*. Se le due particelle, dopo l'urto, rimangono a contatto l'urto si dice *completamente anelastico* (è questo il caso di un proiettile che rimane conficcato nel bersaglio).

Le collisioni tra particelle atomiche e nucleari sono a volte (ma non sempre) elastiche. Questi sono gli unici urti veramente elastici che si conoscono; nonostante gli urti tra corpi estesi siano anelastici, in alcuni casi si possono trattare come elastici. Ad esempio, l'urto tra due sfere di acciaio o di vetro è, con buona approssimazione, elastico.

#### 3.1 Urti elastici in una dimensione.

Si consideri il caso di due particelle  $A$  e  $B$  di masse rispettivamente  $m_1$  e  $m_2$  che, muovendosi lungo la retta  $AB$ , si urtano in modo elastico. Durante l'urto le particelle esercitano una sull'altra delle forze che risultano dirette come  $AB$ ; pertanto dopo l'urto i moti delle due particelle avvengono ancora lungo la medesima retta.



**Figura 1:** Esempio di urto elastico: (a) due sfere prima dell'urto; (b) le sfere dopo l'urto

Dette  $v_{1i}$ ,  $v_{2i}$  le velocità delle due particelle prima dell'urto e  $v_{1f}$ ,  $v_{2f}$  le velocità dopo l'urto si ha

$$m_1(v_{1i} - v_{1f}) = m_2(v_{2f} - v_{2i}) \quad (3.1)$$

$$m_1(v_{1i}^2 - v_{1f}^2) = m_2(v_{2f}^2 - v_{2i}^2) \quad (3.2)$$

La prima uguaglianza esprime la conservazione della quantità di moto mentre la seconda la conservazione dell'energia cinetica (l'urto è elastico). Note le masse e le velocità iniziali è possibile conoscere le velocità finali delle due particelle.

Da (3.1) e (3.2) si deduce immediatamente che una soluzione al nostro problema è  $v_{1f} = v_{1i}$ ,  $v_{2f} = v_{2i}$ . In questo caso non vi è stato alcun urto. Posto allora  $v_{1f} \neq v_{1i}$  e  $v_{2f} \neq v_{2i}$  si divide l'uguaglianza (3.2) per (3.1); si ottiene il seguente sistema di equazioni:

$$\begin{cases} m_1(v_{1i} - v_{1f}) = m_2(v_{2f} - v_{2i}) \\ v_{1i} + v_{1f} = v_{2f} + v_{2i} \end{cases}$$

Ricavando, ad esempio,  $v_{1f}$  e dalla seconda equazione e sostituendo nella prima si ottengono le velocità finali delle due particelle [Esercizio], cioè

$$\begin{cases} v_{1f} = \left(\frac{m_1 - m_2}{m_1 + m_2}\right)v_{1i} + \left(\frac{2m_2}{m_1 + m_2}\right)v_{2i} \\ v_{2f} = \left(\frac{2m_1}{m_1 + m_2}\right)v_{1i} + \left(\frac{m_2 - m_1}{m_1 + m_2}\right)v_{2i} \end{cases}$$

Analisi di alcuni casi interessanti.

1. Se  $m_1 = m_2$  si ottiene  $v_{1f} = v_{2i}$ ,  $v_{2f} = v_{1i}$ , cioè se le masse sono uguali le velocità delle due particelle si scambiano.
2. Se  $m_1 = m_2$  e  $v_{2i} = 0$  si ottiene  $v_{1f} = 0$ ,  $v_{2f} = v_{1i}$ , cioè se le masse sono uguali e la seconda particella è ferma allora la prima particella si ferma di colpo mentre la seconda acquista la velocità che possedeva la prima.
3. Se  $m_1 \ll m_2$  e  $v_{2i} = 0$  si ottiene  $v_{1f} \approx -v_{1i}$ ,  $v_{2f} \approx 0$ , cioè se  $m_1$  è molto più piccola di  $m_2$  e la seconda particella è ferma allora la velocità della prima particella viene approssimativamente solo cambiata di segno e la seconda particella rimane pressochè ferma (è il caso di una palla che cade verticalmente sulla terra con urto elastico).
4. Se  $m_1 \gg m_2$  e  $v_{2i} = 0$  si ottiene:  $v_{1f} \approx v_{1i}$ ,  $v_{2f} \approx 2v_{1i}$ , cioè se  $m_1$  è molto più grande di  $m_2$  e la seconda particella è ferma allora la velocità della prima particella rimane praticamente invariata mentre la seconda, inizialmente ferma, acquista una velocità che è circa il doppio della velocità della particella incidente (è il caso di una palla da bowling che urta contro un palloncino gonfiato ad aria e inizialmente fermo).

### 3.2 Urti completamente anelastici.

Si considerino due particelle di massa  $m_1$ ,  $m_2$  che si muovono lungo la stessa direzione l'una verso l'altra con velocità  $\mathbf{v}_{1i}$ ,  $\mathbf{v}_{2i}$ . Dopo l'urto le due particelle rimangono a contatto e la loro velocità è  $\mathbf{v}_f$ . In questo caso la quantità di moto totale si conserva mentre l'energia cinetica no.



**Figura 2:** Urto completamente anelastico: (a) le due sfere prima dell'urto; (b) le sfere dopo l'urto

In questo caso, la direzione del moto prima e dopo l'urto è la stessa (il moto è unidimensionale), pertanto basta considerare le intensità delle velocità, senza preoccuparsi della loro direzione. La quantità di moto del sistema prima e dopo l'urto rimane la stessa cioè

$$m_1 v_{1i} + m_2 v_{2i} = (m_1 + m_2) v_f \quad (3.3)$$

Note le velocità iniziali delle due masse è quindi possibile determinare la velocità finale  $v_f$ .

**Esempio.** Con riferimento all'urto descritto in figura 2, si sa che  $m_1 = 1 \text{ Kg}$ ,  $m_2 = 3 \text{ Kg}$ ,  $v_{1i} = 0,5 \text{ m/s}$ ,  $v_{2i} = 2 \text{ m/s}$ . Qual'è la velocità dopo l'urto delle due sfere?

*Soluzione.* La quantità di moto del sistema formato dalle due sfere si conserva, da (3.3) si ricava  $1 \cdot 0,5 - 3 \cdot 2 = 4v_f$  e quindi  $v_f = -1,375 \text{ m/s}$ . Il segno meno sta a indicare che il moto (orizzontale) delle due masse è orientato da destra verso sinistra (come  $v_{2i}$ ).

## 4 Esercizi

**Esercizio 4.1.** *Due canoe A e B sono affiancate in mezzo a un lago. Nell'intento di allontanare le due imbarcazioni il canoista che si trova sulla canoa A spinge la canoa B con una forza di 46 N. Sapendo che la massa della canoa A e del suo occupante è 130 Kg mentre quella della canoa B e del suo occupante è 250 Kg. Calcolare la quantità di moto di ciascuna canoa dopo 1,20 s dalla spinta.*

### 4.1 Soluzioni e risposte.